119-开放性大世界

搜全站

118编辑器与工具

117兼容性问题探讨

116动作技术探讨

115场景互动技术

1147

+ 收藏专题

120-次世代渲染

知识管理部 等 2022.06.07 15:37

121-生动的角色

汇总从101至今的游易征稿文章合辑。

推荐资源 站内分享 用手机查看 引用 投稿 ②分享至POPO眼界大开

专题首页 > 119-开放性大世界 > 游易第119期-开放性大世界的自动化生成

#### 日球

### 游易119期

城市环境大世界场景的程序化生 成管线

幽灵行动-荒野(Ghost Recon-Wil dland)-地形工具和技术

基于规则与美术导向的Houdini程

基于neox地形系统的随机地表生 成算法

Messiah分组地形材质自动化外 理工具

Messiah地形系统

Houdini 程序化道路生成系统

WorldMachine 按地势生成地形

大世界中的美术之道

## 美术作品

## 第120期征稿主题

## Houdini 程序化道路生成系统

庄钟杰 2018.07.05 15:53 ① 1307 🖒 6 🖂 1 查看原文

▲ 本文仅面向以下用户开放,请注意内容保密范围

查看权限: 互娱正式-公开

★ 大型游戏场景的道路(公路、铁路、街道)往往绵延冗长、纵横交错,这些道路通常由一段段路面模型依次拼接而成。传 场景编辑依靠美术人员手动拼接路面模型,是一种无技术含量的重复性劳动。本文探讨一种使用Houdini实现的程序化道路 的方式。

## Houdini 程序化道路生成系统

### Houdini 程序化道路生成系统

- 1需求描述
- 2 Road Paving 算法
  - 2.1 RP算法描述
    - 2.1.1 Slab Tiling
    - 2.1.2 Path Resampling
    - 2.1.3 Slab Deforming
  - 2.2 用Houdini实现RP算法
- 3 游戏引擎限制
- 4 Packed Road Paving 算法
- 5 参考文献

## 1 需求描述

大型游戏场景的道路(公路、铁路、街道)往往绵延冗长、纵横交错,这些道路通常由一段段路面模型依次拼接而成。传统的地 靠美术人员手动拼接路面模型,是一种无技术含量的重复性劳动。本文探讨一种使用Houdini实现的程序化道路生成的方式。

笔者将程序化道路生成称为铺路系统(Road Paving System,下文简称RPS),如图1 所示,一个RPS的输入为:

- 地面 (slab) 。即一个制作好的地面模型,通常是路面的一小段。
- 路径(path)。即一条曲线,描述了整条道路的位置走向,场景编辑过程中可动态修改path。 RPS的输出为:
  - 道路 (road) 。即slab沿着path复制、移动、变形之后形成的完整道路模型。这个过程也称为铺路 (Road Pa 称RP)。

121-生动的角色

搜全站

120-次世代渲染 119-开放性大世界 118編輯器与工具 117兼容性问题探讨 116动作技术探讨 115场景互动技术 114岁

图1. RPS的输入与输出。

## 2 2 Road Paving 算法

### 2.1 RP算法描述

笔者设计的RP算法分为3个步骤:

- 1. Slab tiling 地面平铺。将原始slab模型通过复制平铺,生成平铺(tiled)模型。
- 2. Path resampling 路径重采样。
- 3. Slab deforming 地面变形。将平铺模型进行变形,生成最终的道路(road)模型。 Slab模型、平铺模型和道路模型的关系如下面流程图所示:

### 2.1.1 Slab Tiling

如图2所示,从x=0的位置开始,把slab模型拷贝n次,并沿着+x方向依次平铺,得到一条笔直的道路,即平铺模型。设slab模型向上的长度为L,则平铺模型的总长度为 nL。

接下来计算平铺模型的顶点。为了简化计算,假设原始slab模型与第0个平铺的slab模型位置完全重合,原始slab模型上的顶点 $^{f V}$ ,则平铺模型上第i个slab的顶点  $^{f V}$ 可用下式计算:

$$\mathbf{v}_{\mathtt{T}} = \mathbf{v}_{\mathtt{M}} + \begin{bmatrix} i\mathcal{L} & 0 & 0 \end{bmatrix}, \qquad i = 0..n \tag{1}$$

通过式(1),结合以下伪代码展示的双重循环,可由slab模型生成平铺模型。

for i in 0..n:

new\_slab = copy slab model
for each vertex v in new\_slab:
 v += vector(i\*L, 0, 0)

120-次世代渲染 119-开放性大世界 118编辑器与工具

121-生动的角色

116动作技术探讨 115场景互动技术

1147

Isyn6789\_A+I+anH9FZsMeasmKBvYng== 22±Fb

117兼容性问题探讨

图2. Slab tiling过程,把slab模型拷贝n次并连续平铺。

### 2.1.2 Path Resampling

如图3所示,把路径path每隔距离d进行一次采样,假设整条path最终重采样为m个点,用一个数组P表示这些采样点:

$$P = [P0, P1, P2, ..., Pm]$$

对于第j个采样点Pj,不妨设其位置为  $\mathbf{P}_{\mathbf{C}}$  。根据曲线在此点处的法线(normal)、切线(tangent)、副切线(bitangent),  $\mathbf{E}_{\mathbf{C}}$  。以 $\mathbf{P}_{\mathbf{C}}$  。则Pi保存的数据为:

 $P_i = (\mathbf{p}_c, \mathbf{i}_c, \mathbf{j}_c, \mathbf{k}_c)$ 

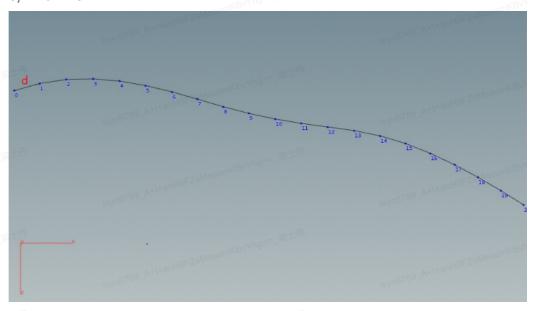


图3. 整条path每隔距离d进行一次采样。

### 2.1.3 Slab Deforming

如图4所示,Slab deforming主要目的是把第1步得到的平铺模型,沿着第2步得到的路径采样点,进行适当的顶点移动操作,改型的形状,使其沿着路径弯曲,最终生成道路模型。为了得到道路模型,该如何移动平铺模型的顶点  $\mathbf{v}_{\mathtt{T}}$  ?

我们先把平铺模型的顶点 VT 写为:

$$\mathbf{v}_{\mathtt{T}} = \left[ egin{array}{ccc} v_x & v_y & v_z \end{array} 
ight]$$

$$\mathbf{v}_{\mathsf{R}} = \mathbf{p}_{\mathsf{C}} + v_y \mathbf{j}_{\mathsf{C}} + v_z \mathbf{k}_{\mathsf{C}} \tag{3}$$

从平铺模型生成道路模型的过程伪代码如下:

for each v in tiled\_model:

j = floor(v.x / d)

pc, ic, jc, kc = P[j]

v = pc + v.y \* jc + v.z \* kc

音 121-生动的角色 120-次世代渲染 119-开放性大世界 118編辑器与工具 117兼容性问题探讨 116动作技术探讨 115场景互动技术 114岁

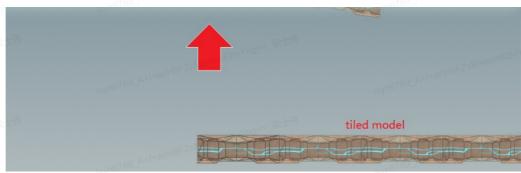


图4. 通过移动平铺模型的顶点, 生成道路模型。

## 2.2 用Houdini实现RP算法

本节用Houdini实现RP算法,节点网络如图5所示,各节点功能简介:

- slab, 作为输入的slab模型, 可以是obj、fbx等houdini支持文件导入格式。
- path, 作为输入的可编辑曲线。
- copy1,完成slab平铺的功能。
- resample1, 对path进行重采样,采样点仅带有位置信息。
- polyframe1, 计算采样点的法线、切线、副切线。
- attribwragle1,改变平铺模型的顶点位置,形成最终的道路模型。

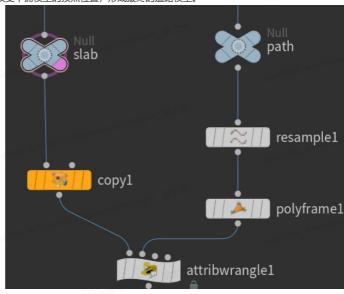


图5. 用Houdini实现的RPS。

attribwragle1节点中的vex代码如图6所示,对平铺模型的每个顶点进行如下操作:

- 1. 计算此顶点最接近的采样点编号j。
- 2. 按照公式(3)计算道路模型的顶点位置。



图6. Attribute Wrangle节点的vex代码。

### 3 游戏引擎限制

119-开放性大世界

120-次世代渲染

121-生动的角色

116动作技术探讨

# 4 4 Packed Road Paving 算法

118编辑器与工具

在Houdini里,可以用Packed Geomtry来复用模型。下面我们讨论基于模型复用的Packed Road Paving (PRP) 算法。PRP算的问题是:

117兼容性问题探讨

- 1. 如何判定哪里可以用packed slab?
- 2. 如何构造packed slab的变换矩阵?

现在讨论问题1。如图7所示,假设采样点P,P'分别对应道路模型上的某个slab的起始与结束。直观地看,若P,P'的欧拉坐标系么此slab无需变形。因为采样点已经保存了 $\mathbf{i}_{\mathtt{C}},\mathbf{j}_{\mathtt{C}},\mathbf{k}_{\mathtt{C}}$ 的信息,引入3个阈值a,b,c,当坐标系基的差异都在阈值以内时,认为用packed模式,如公式(4)所示。

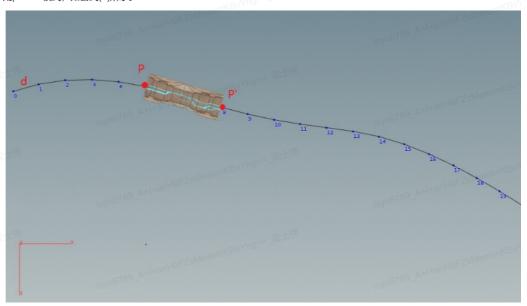


图7. P、P'分别是slab起始、结束位置对应的采样点。

$$\begin{aligned} \|\mathbf{i}_{\mathsf{C}} - \mathbf{i}'_{\mathsf{C}}\| &\leq a \\ \|\mathbf{j}_{\mathsf{C}} - \mathbf{j}'_{\mathsf{C}}\| &\leq b \\ \|\mathbf{k}_{\mathsf{C}} - \mathbf{k}'_{\mathsf{C}}\| &\leq c \end{aligned} \tag{4}$$

接下来讨论问题2。由于P点的位置和基已知,可构造出公式(5)的变换矩阵  $\mathbf{M}_{\mathrm{C}}$ 。只要把原始slab按  $\mathbf{M}_{\mathrm{C}}$ 变换,能确保slab铺至位置上。

$$\mathbf{M}_{\mathsf{C}} = \begin{vmatrix} \mathbf{i}_{\mathsf{C}} & 0 \\ \mathbf{j}_{\mathsf{C}} & 0 \\ \mathbf{k}_{\mathsf{C}} & 0 \\ \mathbf{p}_{\mathsf{C}} & 1 \end{vmatrix} \tag{5}$$

PRP算法的Houdini实现留给有兴趣的读者,这里不再展开。笔者最后献上一幅动图,让读者可以感受一下程序化铺路系统:



大包(杨乔杰)

2018-10-19 17:27

1楼

加载完毕,没有更多了

首页 专题 职业库 易播 现场教学 游戏资讯 乐问 搜全站

音 121-生动的角色 120-次世代渲染 119-开放性大世界 118编辑器与工具 117兼容性问题探讨 116动作技术探讨 115场景互动技术 114丿

Share us your growing

常用链接

 易协作
 会议预定
 游戏部IT资源
 网易POPO

 OA
 文具预定
 易网
 工作报告

POPO服务号 KM APP下载

平台用户协议 帮助中心

解